

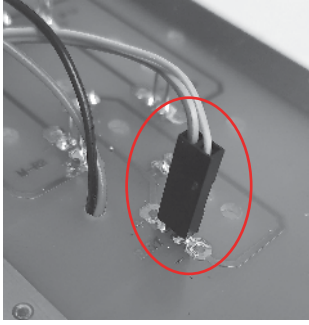
## ROBOT BODY

### Assembling Steps of the Body set.

## ตัวหุ่นยนต์

### ขั้นตอนการประกอบตัวหุ่นยนต์

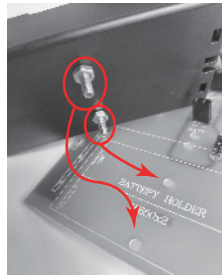
1



Connect the terminal of the battery holder to Robot board (MB107-2) at BATT point.

ทำการต่อขั้วของรังถังเข้ากับ  
บอร์ดหุ่นยนต์ (MB107-2) ที่จุด BATT

2

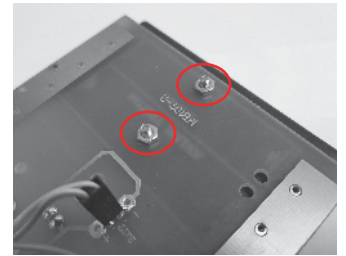


Flat head nut 2.5x10  
and Nut M2.5  
น็อตหัวแบนตัวผู้ M2.5x10  
และตัวเมีย M2.5

Fasten the nut to the battery holder,  
before being installed on a robot board (MB107-2).

ยึดน็อตเข้ากับรังถัง ก่อนที่จะนำ  
ไปติดตั้งกับบอร์ดหุ่นยนต์ (MB107-2)

3

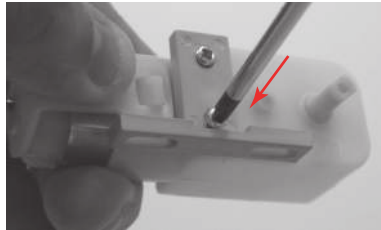


Bring the battery holder that have  
been bolted to the robot board

(MB107-2).

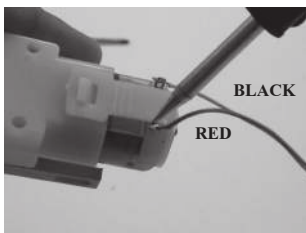
นำรังถังที่ทำการยึดน็อตเรียบร้อยแล้ว  
ไปติดตั้งกับบอร์ดหุ่นยนต์ (MB107-2)

4



Attach the motor lock to the gearbox motor.

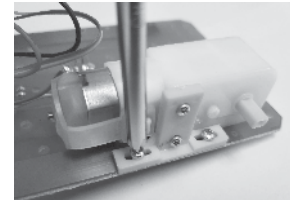
ทำการยึดตัวล็อกมอเตอร์เข้ากับมอเตอร์เกียร์



Solder electric wire at motor pole with red  
wire solders at left hand side and black wire solders  
at right hand side.

บัดกรีสายไฟที่ขั้วของมอเตอร์ โดยให้หันด้านท้ายของ  
มอเตอร์เข้าหาตัวแล้วบัดกรีสายสีแดงทางด้านซ้ายและสาย  
สีดำที่ด้านขวา

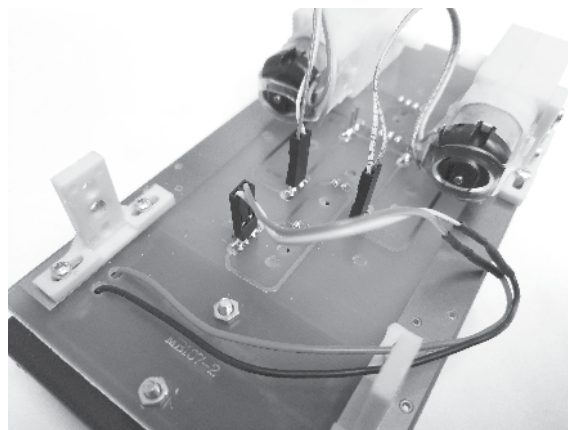
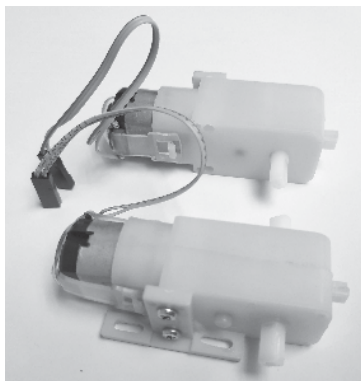
5



Self Tapping Screw  
4x1/4 in  
สกรู 4x1/4 นิ้ว

Mount motors and Plastic bracket,  
each with two #4 x 1/4" screws

ยึดมอเตอร์และขายึดพลาสติก  
กับตัวหุ่นยนต์โดยใช้สกรูขนาด 4x1/4 นิ้ว



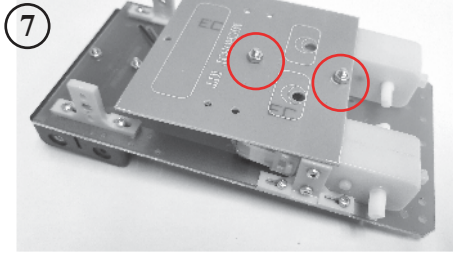
6

Connect the wires from each  
motor to M-R1, and M-R2 points.

ต่อสายไฟจากมอเตอร์แต่ละตัว  
เข้าที่จุด M-R1 และ M-R2



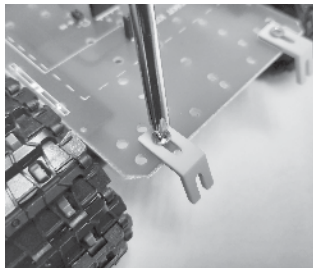
Nut M3x30 with Nut M3.0 and Plastic PCB spacers size 5mm. and 7mm.  
 น็อตตัวผู้ M3x30 พร้อมตัวเมีย M3.0 และขารองปริ้นท์ขนาด 23 มม.



7 Mount the bumper plate (MB107-3) on the bottom of the robot. Using a M3x30 nut. ยึดแผ่นกันชน (MB107-3) บริเวณด้านล่างของตัวหุ่นยนต์ โดยใช้น็อตขนาด M3x30



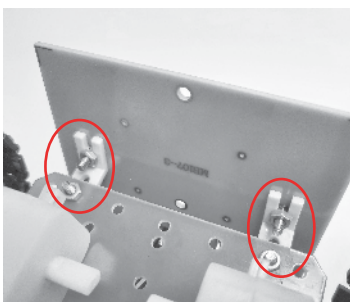
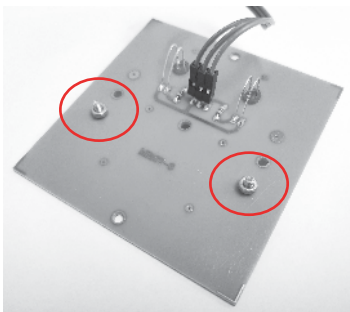
น็อตหัวแบน ตัวผู้ M2.5x10 และ ตัวเมีย M2.5 Flat head nut M2.5x10 and Nut M2.5



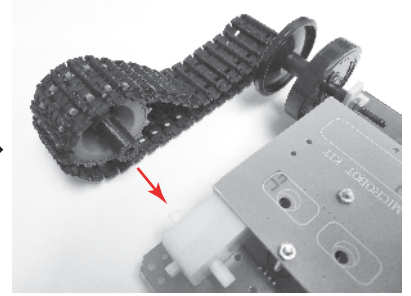
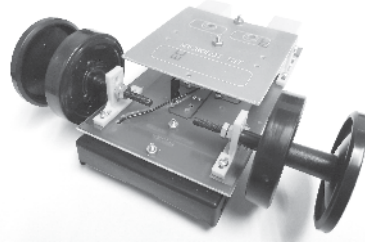
10

ยึดขวยึดกับตัวหุ่นยนต์ที่ด้านหน้าของตัวหุ่นยนต์ พร้อมกับใช้น็อตหัวแบนตัวผู้ M2.5x10 และตัวเมีย M2.5 จากนั้นยึดแผ่นกันชนด้วยน็อตขนาดเดิม

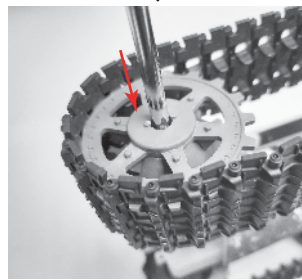
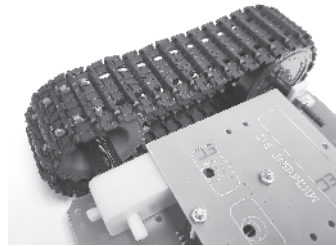
Install the plastic pin hold to body robot with flat head nut M2.5x10 and nut M2.5. After then install the front plate to the plastic pin hold with flat head nut M2.5x10 and nut M2.5.



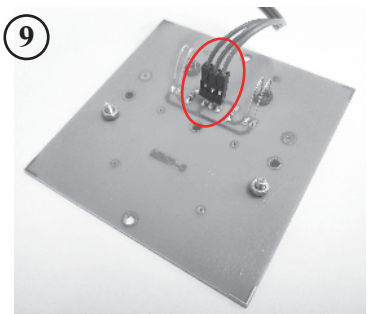
8



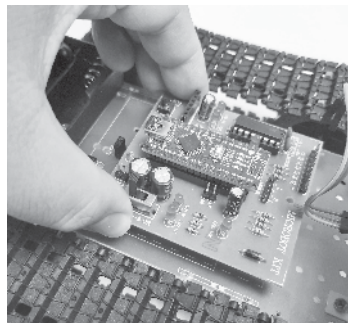
Make the assembly of the belt wheel with the gear motor as shown in the picture. ทำการประกอบชุดล้อสายพานเข้ากับชุดมอเตอร์เกียร์ตามรูป



9



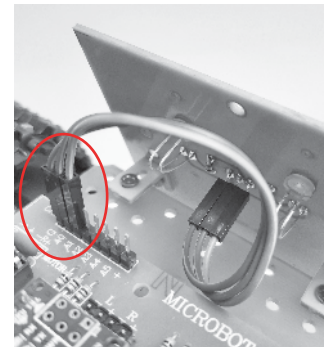
Put the flex cable on the bumper plate (MB107-3). ใส่สายแพรเข้าที่แผ่นกันชน (MB107-3)



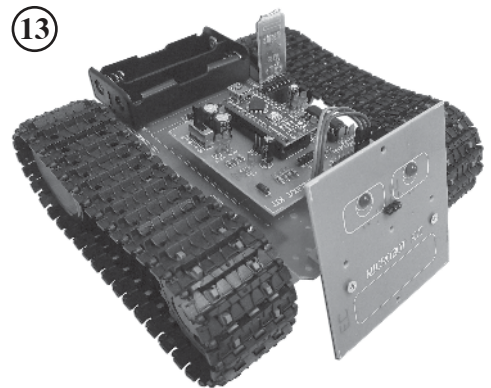
11

Put the control board into body robot and connect the flex cables at points G, A0 and A1.

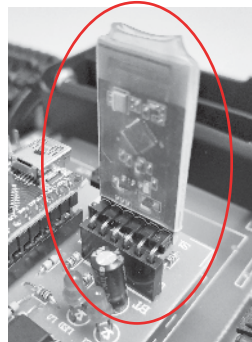
นำแผ่นควบคุมมาเสียบลงที่ตัวหุ่นยนต์และต่อสายแพรที่จุด G, A0 และ A1



13



The robot is prompt working and playing. หุ่นยนต์ที่ประกอบเสร็จเรียบร้อยแล้ว



12

Put the bluetooth module on the CN1 point. ใส่โมดูลบลูทูธที่จุด CN1